# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

09-083595

(43) Date of publication of application: 28.03.1997

(51)Int.CI.

H04L 27/22

H04B 1/10

(21)Application number : 07-240345

(71)Applicant: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO

LTD

(22)Date of filing:

19.09.1995

(72)Inventor: SUDO HIROAKI

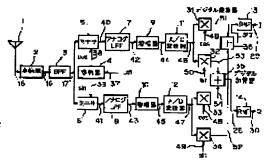
**OTA GENICHIRO SASAKI FUJIO** 

# (54) DIRECT CONVERSION RECEIVER

# (57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To prevent receiving impairment caused by the deterioration of reception sensitivity due to DC offsetting and prevent interference by an adjacent channel wave superimposed on a desired wave.

SOLUTION: The frequency of a local oscillation signal inputted to an orthogonal demodulator including a phase shift unit 4 and mixers 5 and 6 is shifted from the frequency of an RF signal and is orthogonally demodulated. The spurious frequency component of a signal outputted by the orthogonal demodulator is removed by analog low-pass filters 7 and 8. The signal of one system in the output signals is converted into a digital signal by A/D converters 11 and 12. Then, the adjacent channel wave superimposed on the desired signal is removed by an adjacent channel wave removal circuit constituted by digital multipliers 31 to 34 and digital adders 35 and 46.



# **LEGAL STATUS**

[Date of request for examination]

18.09.1998

[Date of sending the examiner's decision of

13.03.2001

rejection

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision 2001-05738

of rejection]

BEST AVAILABLE COPY

[Date of requesting appeal against examiner's 12.04.2001 decision of rejection]
[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

# **BEST AVAILABLE COPY**

## (19)日本国特許庁 (JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

# 特開平9-83595

(43)公開日 平成9年(1997)3月28日

(51) Int.Cl. <sup>6</sup>	識別記号	庁内整理番号	FI		技術表示箇所
H04L 27/22			H04L 27/2	2 Z	
H 0 4 B 1/10			H 0 4 B 1/10	0 L	

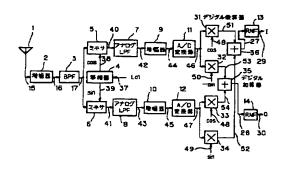
		審査請求 未請求 請求項の数2 OL (全 6 頁)
(21)出願番号	特願平7-240345	(71) 出願人 000005821
		松下電器産業株式会社
(22)出顧日	平成7年(1995) 9月19日	大阪府門真市大字門真1006番地
		(72)発明者 須 藤 浩 章
		神奈川県横浜市港北区綱島東四丁目3番1
		号 松下通信工業株式会社内
		(72)発明者 太 田 現 一 郎
		神奈川県横浜市港北区網島東四丁目3番1
		号 松下通信工業株式会社内
		(72)発明者 佐 々 木 富 士 雄
		神奈川県横浜市港北区網島東四丁目3番1
		号 松下通信工業株式会社内
		(74)代理人 弁理士 蔵合 正博

# (54) 【発明の名称】 ダイレクトコンパージョン受信機

#### (57)【要約】 (修正有)

【課題】 直流オフセットによる受信感度劣化および希望波に重量される隣接チャネル波による受信障害を防止する。

【解決手段】 位相器 4、ミキサ 5、6等を含む直交復調器に入力する局部渴新信号の周波数をRF信号の周波数からずらして直交復調するとともに、直交復調器によって出力される信号に対し、アナログローパスフィルタ7、8で不要周波数成分を除去し、その出力信号のうちの1つの系統の信号をそれぞれA/D変換器 11、12でディジタル信号に変換し、ディジタル乗算器 31~34とディジタル加算器 35、36によって構成される隣接チャネル波除去回路で希望信号に重量される隣接チャネル波を除去する。



## 【特許請求の範囲】

【請求項1】 信号を受信する空中線と、前記空中線により受信された信号を周波数変換するミキサおよび移相器とによって構成される直交復調器と、前記直交復調器から出力される信号に対し不要周波数成分を除去するアナログローパスフィルタと、前記アナログローパスフィルタと、前記アナログローパスフィルタと、前記アナログローパスフィルタと、前記アナログローパスフィルタと、前記アナログローパスフィルタから出力される信号をディジタル加算器とディジタルを開放される隣接チャネル波除去回路から出力されるベースパンド信号に対し波形整形を行なうルートナイキストフィルタの出力からベースパンド信号を得るダイレクトコンパージョン受信機。

【請求項2】 隣接チャネル波除去回路をディジタル9 O度移相器とディジタル加算器によって構成したことを 特徴とする請求項1記載のダイレクトコンパージョン受 信機。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、ディジタル移動体通信 等に使用する無線機に使用するダイレクトコンパージョ ン受信機に関する。

## [0002]

【従来の技術】図3は従来のダイレクトコンパージョン 受信機の構成を示している。図3において、1は信号を 受信する空中線、2は受信した信号を所定のレベルに増 幅する増幅器、3は増幅器2によって出力された信号に 対し不要周波数成分を除去するパンドパスフィルタ PF)、4は入力された局部発振信号からcoska 信号とをミキシングしてI、Q信号を得るミキサ、7と 8はI、Q信号に対し不要周波数成分を除去するアナロ クローパスフィルタ(LPF)、9と10はI、Q信号 を所定のレベルに増幅する増幅器、11と12はアナロ グ信号ディジタル信号に変換するA/D変換器、13と 14はI、Qベースパンド信号に対し波形成形を行なう ルートナイキストフィルタ(RNF)である。

【0003】以上のように構成されたダイレクトコンパージョン受信機では、空中線1により受信された受信信号15は、増幅器2によって所定のレベルに増幅され、信号16が出力される。信号16は、パンドパスフィルタ3によって不要周波数成分を除去され、信号17が得られる。次に局部発振信号18が移相器4に入力され、cos波19とsin20が出力される。信号17とcos波19はミキサ5によってミキシングされてダウンコンパートされ、信号21が得られる。同様に、信号17とsin波20はミキサ6によってミキシングされてダウンコンパートされ、信号22が得られる。

【0004】次に、信号21はアナログローパスフィルタ7に入力され、不要周波数成分を除去され、信号23

が得られる。同様に、信号24はアナログローパスフィルタ8に入力され、不要周波数成分を除去され、信号24が得られる。信号23は増幅器9によって所定のレベルに増幅され、信号25が得られる。同様に、信号24は増幅器10によって所定のレベルに増幅され、信号26が得られる。信号25と信号26は、それぞれA/D変換器11、12によってディジタル信号に変換され、それぞれ信号27、28が得られる。最後に、信号27と信号28は、それぞれルートナイキストフィルタ13、14によって波形整形され、それぞれ波形整形されたベースパンド1信号29および波形整形されたベースパンドQ信号30が得られる。

#### [0005]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上記構成のダイレクトコンパージョン受信機では、直交復調器を構成する空中線1、増幅器2、パンドパスフィルタ3、移相器4、ミキサ5、6のうち、ミキサ5、6や増幅器2の直流オフセット等によって、1、Qベースパンド信号に直流オフセットが生じ、この直流オフセットによって、受信感度劣化が生じる問題があった。

【0006】このような問題を解決するためには、直交復調器に入力する局部発振信号の周波数をRF信号の周波数からずらす方法があるが、この方式を用いると、隣接チャネル波が希望信号に重量され受信障害が生じる問題があった。

【0007】本発明は、このような従来の問題を解決するものであり、直流オフセットを除去するとともに、希望信号に重畳される隣接チャネル波を除去することのできるダイレクトコンパージョン受信機を提供することを#目的とする。

# [0008]

【課題を解決するための手段】本発明は、上記目的を達成するために、直交復調器に入力する局部発振信号の周波数をRF信号の周波数からずらして直交復調するとともに、直交復調器から出力される2つの系統の信号に対し、ディジタル乗算器とディジタル加算器、またはディジタル90度移相器とディジタル加算器により構成される隣接チャネル波除去回路により、希望信号に重量される隣接チャネル波を除去するようにしたものである。

### [0009]

【作用】したがって本発明によれば、直交復調器に入力する局部発振信号の周波数をRF信号の周波数からずらして直交復調することにより、ベースパンド信号の直流オフセットを除去することができ、またその出力に隣接チャネル除去回路により希望信号に重畳される隣接チャネル波を除去することができる。

## [0010]

#### 【実施例】

(実施例1)図1は本発明の第1実施例の構成を示しており、図3の従来例の説明に用いた符号が同様な要素に

対して用いてある。図1において、1は信号を受信する空中線、2は受信した信号を所定のレベルに増幅する増幅器、3は増幅器2によって増幅された信号に対し不要周波数成分を除去するパンドパスフィルタ(BPF)、4は入力された局部発振信号からcos波およびsin波を得る移相器、5と6は受信信号と局部発振信号とをミキシングしてI、Q信号を得るミキサ、7と8はI、Q信号に対し不要周波数成分を除去するアナログローパスフィルタ(LPF)、9と10はI、Q信号を所定のレベルに増幅する増幅器、11、12はアナログ信号をディジタル信号に変換するA/D変換器、13と14はI、Qベースパンド信号に対し波形整形を行なうルートナイキストフィルタ(RNF)である。

【0011】以上のように構成されたダイレクトコンパージョン受信器では、空中線1により受信された受信信号15は、増幅器2によって所定のレベルに増幅され、信号16が出力される。信号16は、バンドパスフィルタ3によって不要周波数成分を除去され、信号17が得られる。

【0012】ここで、希望波の周波数を f とし、局部発振信号 37 の周波数を f +  $\Delta f$  とすると、直交復調後に希望波に重量されるのは周波数が f +  $2\Delta f$  の隣接チャネル波のみである。したがって、希望波の他に周波数が f +  $2\Delta f$  隣接チャネル波が 1 波存在する場合を考える。この場合、信号 17 はそれぞれ次式で示される。

```
S(t) = \{ I(t) \cos 2\pi ft + Q(t) \sin 2\pi ft \}
```

+ {II(t)cos2  $\pi$  (f+2  $\Delta$ f)+QQ(t)sin2  $\pi$  (f+2  $\Delta$ f)t }

... (1)

ただし、I(t);ベースパンド I 信号(希望波成分) Q(t);ベースパンドQ信号(希望波成分) II(t);ベースパンド I 信号(隣接チャネル波成分)

00(t):ペースパント「信号(隣接チャネル波成分)

【0013】局部発振信号37は移相器4に入力され

て、cos波38とsin波39が出力され、それぞれミキサ5と6に入力される。信号17は、ミキサ5によってcos波38とミキシングされてダウンコンパートされ、信号40のSI(t)が得られる。信号40のSI(t)は次式で示される。

```
SI(t) = {I(t)cos2\pift+0(t)sin2\pift} cos2\pi (f+\Deltaf)t

+ {II(t)cos2\pi (f+2\Deltaf)t

+00(t)sin2\pi (f+2\Deltaf)t } cos2\pi (f+\Deltaf)t

= {I(t)cos2\pi (2f +\Deltaf)t +0(t)sin2\pi (f+\Deltaf)t } /2

+ {I(t)cos2\pi \Deltaft-0(t)sin2\pi \Deltaft} /2

+ {II(t)cos2\pi (2f +\Deltaf)t +00(t)sin2\pi \Deltaft} /2

+ {II(t)cos2\pi \Deltaft+00(t)sin2\pi \Deltaft} /2
```

【0014】同様に信号17は、ミキサ6によってsin波39とミキシングされてダウンコンバートされ、信

号 4 1 の S Q ( t ) が得られる。信号 4 1 の S Q ( t ) は次式で示させる。

 $SO(t) = \{I(t)\cos 2\pi ft + O(t)\sin 2\pi ft\} \sin 2\pi (f + \Delta f)t \\ + \{II(t)\cos 2\pi (f + 2\Delta f)t \\ + OO(t)\sin 2\pi (f + 2\Delta f)t\} \sin 2\pi (f + \Delta f)t \}$   $= \{I(t)\sin 2\pi (2f + \Delta f)t + O(t)\cos 2\pi (f + \Delta f)t\} / 2 \\ + \{I(t)\sin 2\pi \Delta ft + O(t)\cos 2\pi \Delta ft\} / 2 \\ + \{II(t)\sin 2\pi \Delta ft + \Delta f)t + OO(t)\cos 2\pi \Delta ft\} / 2 \\ + \{II(t)\sin 2\pi \Delta ft + OO(t)\cos 2\pi \Delta ft\} / 2 \\ + \{II(t)\sin 2\pi \Delta ft + OO(t)\cos 2\pi \Delta ft\} / 2 \\ \cdot \cdot \cdot \cdot (3)$ 

【0015】次に信号40は、アナログローパスフィルタ7に入力され、不要周波数成分を除去され、信号42

のSSI(t)が得られる。信号42のSSI(t)は 次式で示される。

SSI(t) = {I(t) cos2  $\pi \Delta ft - Q(t) \sin2 \pi \Delta ft$ } /2

+  $\{II(t)\cos 2 \pi \Delta ft + QQ(t)\sin 2 \pi \Delta ft\}/2 \cdot \cdot \cdot (4)$ 

【0016】同様に信号41は、アナログローパスフィルタ8に入力され、不要周波数成分を除去され、信号4

3のSSQ(t)が得られる。信号43のSSQ(t) は次式で示される。

 $SSQ(t) = \{I(t) \sin 2\pi \Delta ft + Q(t) \cos 2\pi \Delta ft\} / 2$ 

+  $\{-11(t)\sin 2 \pi \Delta ft + QQ(t)\cos 2 \pi \Delta ft\}$  /2 · · · (5)

【0017】次に信号42と信号43は、それぞれ増幅器9と10によって増幅され、それぞれ信号44と信号45が得られる。信号44はA/D変換器11によって

ディジタル信号に変換され、信号46のDI(nT)が 得られる。信号46のDI(nT)は次式で示される。  $DI(nT) = \{I(nT)\cos 2 \pi \Delta fnT - Q(nT)\sin 2 \pi \Delta fnT \} / 2$ 

+ {II(nT)cos2 $\pi$   $\Delta$ fnT +QQ(nT)sin2 $\pi$   $\Delta$ fnT } /2 · · · (6)

だだし、n=0、1、2、・・・・T;サンプリング周期

【0018】同様に信号45は、A/D変換器12によ

ってディジタル信号に変換され、信号47のDQ(nT)が得られる。信号47のDQ(nT)は次式で示される。

 $DQ(nT) = \{I(nT)\sin 2 \pi \Delta fnT - Q(nT)\cos 2 \pi \Delta fnT \} / 2$ 

+  $\{II(nT)\sin 2\pi \Delta fnT + QQ(nT)\cos 2\pi \Delta fnT\}/2 \cdot \cdot \cdot (7)$ 

【0019】次に信号46は、ディジタル乗算器31に 入力され、ディジタルcos信号48と乗算され、信号

 $11(nT) = \{1(nT) + 11(nT)\} / 4$ 

【0020】また信号46は、ディジタル乗算器32に も入力され、ディジタルsin信号50と乗算され、信 Q1(nT)={Q(nT) -QQ(nT)}/4

【0021】同様に信号47は、ディジタル乗算器34に入力され、ディジタルsin信号49と乗算され、信

 $12(nT) = \{1(nT) - 11(nT)\} / 4$ 

【0022】また信号47は、ディジタル乗算器33に も入力され、ディジタルcos信号48と乗算され、信 02(nT) = {0(nT) +00(nT)} /4

【0023】次に信号51の11(nT)と信号52の12(nT)は、ディジタル加算器36に入力され、隣接チャネル波成分を除去されて、信号27の1(nT)が得られる。

【0024】同様に信号53のQ1(nT)と信号54のQ2(nT)は、ディジタル加算器35に入力され、隣接チャネル波成分を除去されて、信号28のQ(nT)が得られる。

【0025】最後に、信号27のI(nT)と信号28のQ(nT)は、それぞれルートナイキストフィルタ13と14によって波形整形され、それぞれベースパンドI信号29とベースパンドQ信号30が得られる。

【0026】ディジタル乗算器31~34とディジタル加算器35、36とルートナイキストフィルタ13、14は、DSP (digital Sigal Processor)により容易に実現できる。

【0027】以上のように、上記第1実施例によれば、 直交復調器に入力する局部発振信号37の周波数をRF 信号の周波数からずらして直交復調し、この直交復調器

DDI(nT) = {I(nT)sin2  $\pi \Delta fnT + Q(nT)cos2 \pi \Delta fnT$ } /2

+  $\{II(nT)\sin 2\pi \Delta fnT - QQ(nT)\cos 2\pi \Delta fnT\}/2 \cdot \cdot \cdot (12)$ 

【0030】次に信号56のDDI(nT)と信号47のDQI(nT)は、ディジタル加算器35に入力され、隣接チャネル波成分を除去されて、信号57のSS

 $SS(nT) = I(nT) \sin 2 \pi \Delta f nT + Q(nT) \cos 2 \pi \Delta f nT$ 

【0031】次に、信号57のSS(nT)は、ディジタル加算器31に入力され、ディジタルsin信号49と乗算され、信号27のI(nT)が得られる。同様に信号57SS(nT)は、ディジタル加算器32にも入力され、ディジタルsin信号48と乗算され、信号28のQ(nT)が得られる。

号 5 3 の Q 1 ( n T )が得られる。信号 5 3 の Q 1 ( n T )は次式で示される。

· · · (9)

号52の | 2 (nT) が得られる。信号52の | 2 (nT) は次式で示される。

• • • (10)

号 5 4 の Q 2 ( n T )が得られる。信号 5 4 の Q 2 ( n T )は次式で示される。

... (11)

により出力される2つの系統の信号に対し、ディジタル乗算器31~34とディジタル加算器35、36により構成される隣接チャネル波除去回路により、希望信号に重畳される隣接チャネル波を除去することによって、受信障害が生じることを防ぐことができる。

【0028】(実施例2)図2は本発明の第2実施例の構成を示すものである。この第2実施例が第1実施例と異なるところは、90度移相器55とディジタル加算器35によって隣接チャネル波除去回路を実現した構成にあり、他の構成は第1実施例と同じなので、対応する部材、信号等については同一符号をして付して、詳しい説明は省略する。

【0029】以下、第2実施例の動作を図2を用いて説明する。信号46のDI(nT)と信号47のDQ(nT)を得るまでは、上記第1実施例と同じである。信号46のDI(nT)は、ディジタル90度移相器55に入力され、90度移相されることによって、信号56のDDI(nT)が得られる。信号56のDDI(nT)は次式で示される。

(nT)が得られる。信号57のSS(nT)は次式で示される。

T ••• (13)

【0032】最後に、信号27の1(nT)と信号28のQ(nT)は、それぞれルートナイキストフィルタ13と14によって波形整形され、それぞれベースパンド1信号29とベースパンドQ信号30が得られる。

【0033】ディジタル90度移相器55とディジタル 加算器35とルートナイキストフィルタ13、14は、 DSP (Digital Signal Processor) により容易に実現できる。

【0034】以上のように、上記第2実施例によれば、直交復調器に入力する局部発振信号の周波数をRF信号の周波数からずらして直交復調し、この直交復調器から出力される2つの系統の信号に対し、ディジタル90度移相器55とディジタル加算器35により構成される隣接チャネル波除去回路により、希望信号に重畳される隣接チャネル波を除去することによって、受信障害が生じることを防ぐことができる。

【0035】また、第2実施例においては、90度移相器55の演算量が多いため、現状のDSP (Digital Signal Processor) では全体の演算量が多くなるが、これは今後のDSP (Digital Signal Processor) の進歩により解決できることである。

#### [0036]

【発明の効果】本発明は、上記実施例から明らかなように、直交復調器に入力する局部発振信号の周波数をRF信号の周波数からずらして直交復調するとともに、直交復調器から出力される2つの系統の信号に対し、ディジタル乗算器とディジタル加算器により構成される隣接チャネル波除去回路、あるいはディジタル90度移相器とディジタル加算器により構成される隣接チャネル波を除去することによって、受信障害が生じることを防ぐことができるという効果を有する。

# 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1実施例におけるダイレクトコンパージョン受信機の構成を示すブロック図

【図2】本発明の第2実施例におけるダイレクトコンパージョン受信機の構成を示すブロック図

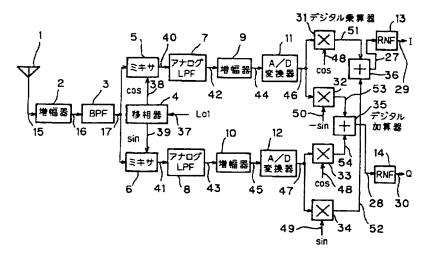
【図3】従来におけるダイレクトコンパージョン受信機 の構成を示すブロック図

## 【符号の説明】

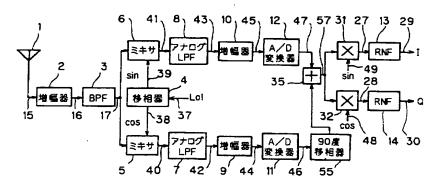
- 1 空中線
- 2 增幅器
- 3 パンドパスフィルタ (BPF)
- 4 移相器
- 5、6 ミキサ
- 7、8 アナログローパスフィルタ(LPF)
- 9,10 增幅器
- 11、12 A/D変換器
- 13、14 ルートナイキストフィルタ (RNF)

- 15 受信信号
- 16 受信信号を増幅した信号
- 17 信号16に対し不要周波数成分を除去した信号
- 18 局部発振信号(受信信号と同じ周波数)
- 19 cos波(受信信号と同じ周波数)
- 20 sin波(受信信号と同じ周波数)
- 21 アナログ!信号
- 22 アナログQ信号
- 23 信号21に対し不要周波数成分を除去した信号
- 24 信号22に対し不要周波数成分を除去した信号
- 25 信号23を増幅した信号
- 26 信号24を増幅した信号
- 27 ディジタルペースパンド!信号
- 28 ディジタルベースパンドQ信号
- 29 波形整形されたディジタルベースパンド | 信号
- 30 波形整形されたディジタルベースパンドQ信号
- 31、32、33、34 ディジタル乗算器
- 35、36 ディジタル加算器
- 37 局部発振信号(受信信号から周波数をずらしてい
- る。)
- 38 cos波(受信信号から周波数をずらしてい
- る。)
- 39 sin波(受信信号から周波数をずらしてい
- る。)
- 40 アナログ | 信号
- 41 アナログQ信号
- 42 信号40に対し不要周波数成分を除去した信号
- 43 信号41に対し不要周波数成分を除去した信号
- 44 信号42を増幅した信号
- 45 信号43を増幅した信号
- 46 ディジタル | 信号
- 47 ディジタルQ信号
- 48 ディジタルcos信号
- 49 ディジタルsin信号
- 50 ディジタルーsin信号
- 51 信号46とディジタルcos信号を乗算した信号
- 52 信号47とディジタルsin信号を乗算した信号
- 53 信号46とディジタルーsin信号を乗算した信号
- 54 信号47とディジタルcos信号を乗算した信号
- 55 90度移相器
- 56 信号46に対し90度移相した信号
- 57 信号47と信号56を加算した信号

[図1]



【図2】



[図3]

